

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2005 年 1 月 13 日 (13.01.2005)

PCT

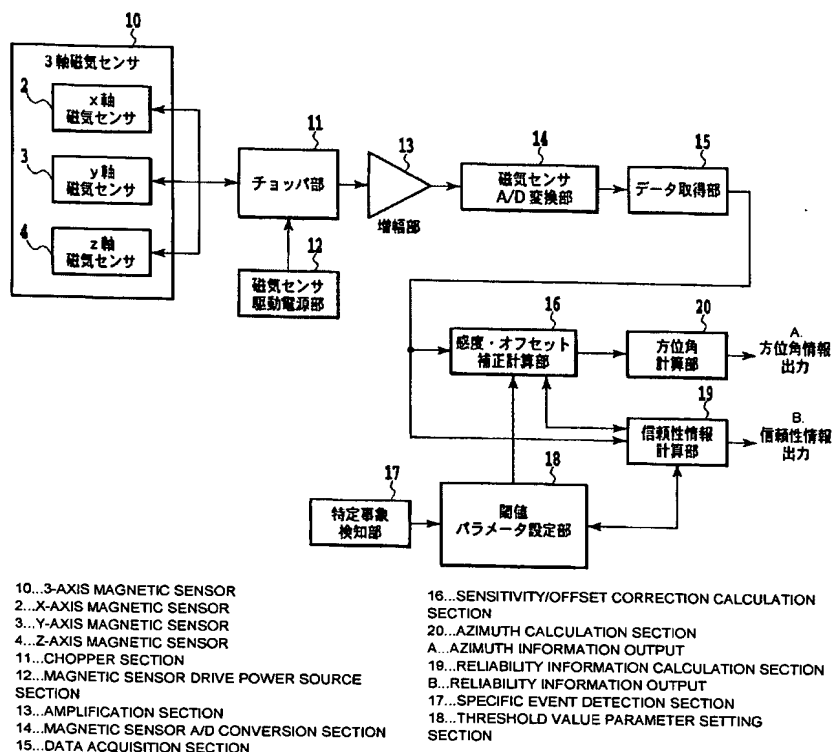
(10) 国際公開番号
WO 2005/003683 A1

- (51) 国際特許分類⁷: G01C 17/28, 21/08 (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 旭化成エレクトロニクス株式会社 (ASAHI KASEI EMD CORPORATION) [JP/JP]; 〒1600023 東京都新宿区西新宿一丁目 2 3 番 7 号 Tokyo (JP).
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2004/009324
- (22) 国際出願日: 2004 年 7 月 1 日 (01.07.2004)
- (25) 国際出願の言語: 日本語 (72) 発明者; および
- (26) 国際公開の言語: 日本語 (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 北村 徹 (KI-TAMURA, Toru) [JP/JP]; 〒2530053 神奈川県茅ヶ崎市東海岸北 2-1-2 5-2 F Kanagawa (JP). 佐藤 正信 (SATO, Masanobu) [JP/JP]; 〒2430816 神奈川県厚木市林 1-1-1 7 Kanagawa (JP). 山下 昌哉 (YAMASHITA, Masaya) [JP/JP]; 〒1940044 東京都町田市成瀬 1-7-1 0 Tokyo (JP). 御子柴 憲彦
- (30) 優先権データ:
特願2003-270821 2003 年 7 月 3 日 (03.07.2003) JP

[続葉有]

(54) Title: AZIMUTH MEASUREMENT DEVICE AND AZIMUTH MEASUREMENT METHOD

(54) 発明の名称: 方位角計測装置及び方位角計測方法



(57) Abstract: There are provided an azimuth measurement device and its method for realizing an update of an offset calculated from the data acquired by azimuth measurement. A geomagnetism output measured by a 3-axis magnetic sensor (10) is amplified by an amplification section (13) and input to an A/D conversion section (14). A chopper section (11) is arranged for switching the terminals for driving an X-axis magnetic sensor (2), a Y-axis magnetic sensor (3), and a Z-axis magnetic sensor (4) and applies drive voltage output from a drive power source section (12) to the X-axis magnetic sensor (2), the Y-axis magnetic sensor (3), and the Z-axis magnetic sensor (4). The output amplified value amplified by the amplification section (13) is converted from an analog signal to a digital signal by the A/D conversion section (14) and then is input to a sensitivity/offset correction calculation section (16). Output data from this sensitivity/offset correction calculation section (16) is input to an azimuth calculation section (20) and the corresponding azimuth information is output. A reliability information calculation section (19) outputs reliability information.

(57) 要約: 本発明は、方位角の測定で取得したデータから算出されるオフセットの更新を実現するための方位角計測装置及びその方法を提供する。3軸磁気センサ(10)により測定された地磁気出力は、増幅部(13)で増幅されてA/D変換部(14)に入力される。チョッパ部(11)は、X軸磁気センサ(2)とY軸磁気センサ(3)とZ軸磁気センサ(4)を駆動

[続葉有]



(MIKOSHIBA, Norihiko) [JP/JP]; 〒1940045 東京都町田市南成瀬 5-18-3 Tokyo (JP).

(74) 代理人: 谷 義一 (TANI, Yoshikazu); 〒1070052 東京都港区赤坂 2 丁目 6-2 0 Tokyo (JP).

(81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

- 国際調査報告書
- 補正書

2 文字コード及び他の略語については、定期発行される各 PCT ガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

する端子を切り替えるためのもので、駆動電源部 (12) から出力された駆動電圧を X 軸磁気センサ (2) と Y 軸磁気センサ (3) と Z 軸磁気センサ (4) に印加する。増幅器 (13) で増幅された出力増幅値が A/D 変換部 (14) でアナログ信号からデジタル信号に変換された後、感度・オフセット補正計算部 (16) に入力される。この感度・オフセット補正計算部 (16) の出力データは、方位角計算部 (20) に入力され、その方位角情報が出力される。信頼性情報計算部 (19) からは信頼性情報が出力される。